

Трассировка лучей Введение

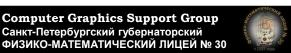
Computer Graphics Support Group

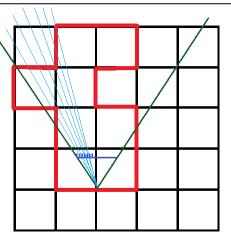
Санкт-Петербургский губернаторский

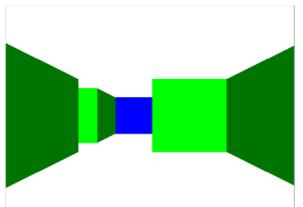
материалы занятий: https://compsciclub.ru/courses/graphics2018/2018-autumn/classes/ дублируются на сайте: http://www.school30.spb.ru/cgsg/cgc2018/

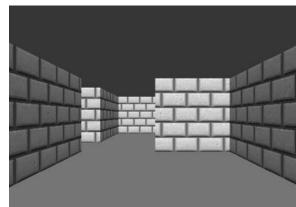






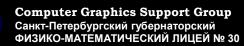




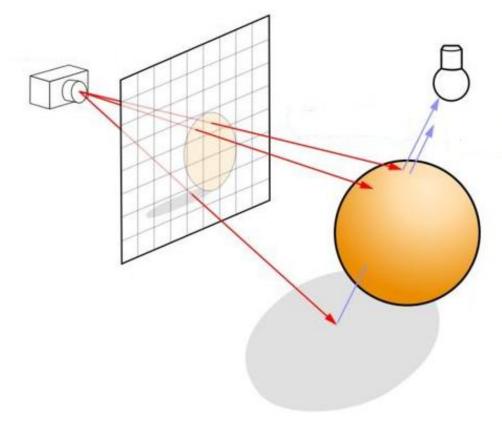






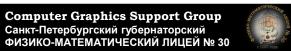


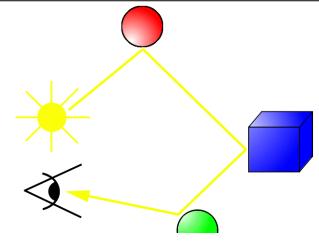


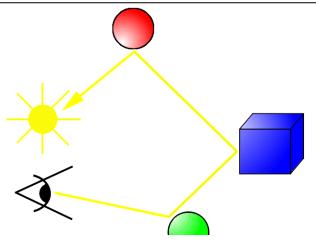


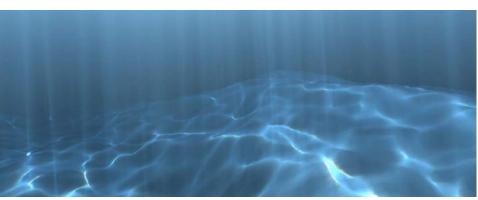




















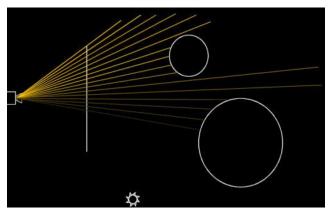


RTIntro

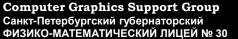
5/25

$$\vec{D}$$

$$\begin{cases} x = Ox + Dx \cdot t \\ y = Oy + Dy \cdot t \\ z = Oz + Dz \cdot t \end{cases}$$









$$\vec{A} = \vec{N} \cdot Dist,$$

$$\vec{B} = \vec{R} \cdot \frac{(j+0.5 - Wscr/2)}{Wscr} \cdot Wp$$

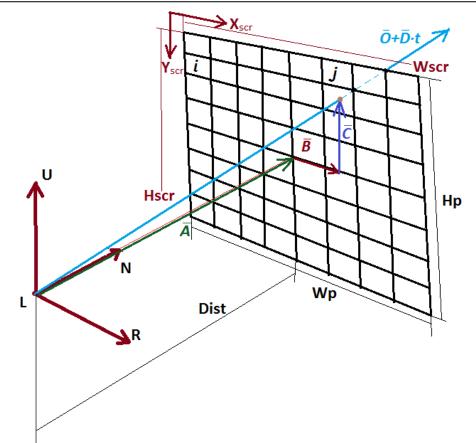
$$\vec{C} = \vec{U} \cdot \frac{(-(i+0.5) + Hscr/2)}{Hscr} \cdot Hp$$

$$\vec{X} = \vec{A} + \vec{B} + \vec{C}$$

$$\vec{O} = \vec{L} + \vec{V}$$

$$\vec{O} = \vec{L} + \vec{X}$$

$$\vec{D} = Normalize(\vec{X})$$



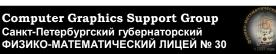
• Объекты вида:

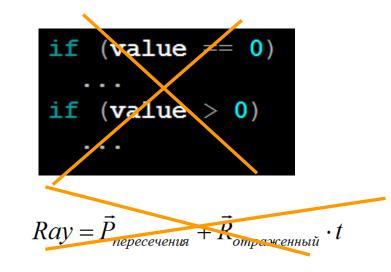
$$F(x, y, z) = 0$$

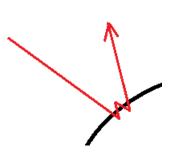
• Подставляем уравнение луча:

$$F(Ox + Dx \cdot t, Oy + Dy \cdot t, Oz + Dz \cdot t) = 0$$

• И решаем относительно *t (t>0)*







$$Ray = (\vec{P}_{nepeceuehun} + \vec{R}_{ompaжehhый} \cdot Threshold) + \vec{R}_{ompaжehhый} \cdot t$$





RTIntro

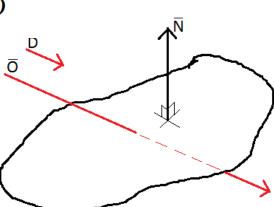
$$N = (A, B, C)$$

$$\vec{P} = (x, y, z)$$

$$F(x, y, z) = A \cdot x + B \cdot y + C \cdot z + D = 0$$

$$A \cdot (Ox + Dx \cdot t) + B \cdot (Oy + Dy \cdot t) + C \cdot (Oz + Dz \cdot t) + D = 0$$

$$t = \frac{-(A \cdot Ox + B \cdot Oy + C \cdot Oz + D)}{A \cdot Dx + B \cdot Dy + C \cdot Dz}, \qquad t = \frac{-(\vec{N} \cdot \vec{P} + D)}{\vec{N} \cdot \vec{D}}$$



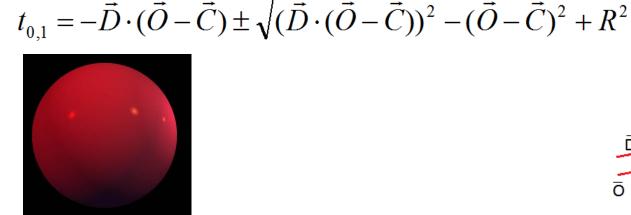
RTIntro

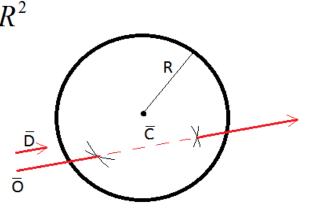
$$F(x,y,z) = (x - Cx)^2 + (y - Cy)^2 + (z - Cz)^2 - R^2 = 0$$

$$(\vec{P} - \vec{C})^2 - R^2 = 0$$

$$(\vec{O} + \vec{D} \cdot t - \vec{C})^2 - R^2 = 0$$

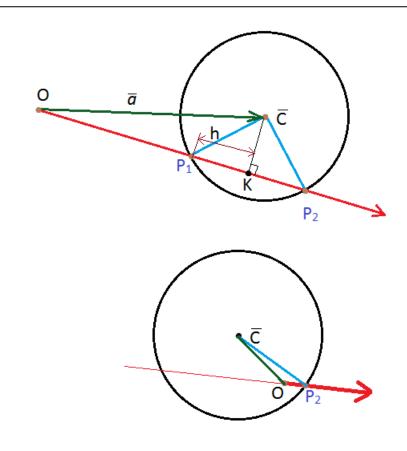
$$\vec{D}^2 \cdot t^2 + 2 \cdot (\vec{D} \cdot (\vec{O} - \vec{C})) \cdot t + (\vec{O} - \vec{C})^2 - R^2 = 0$$







```
\vec{a} = (\vec{C} - \vec{O})
QC^2 = \vec{a} \cdot \vec{a}
OK = \vec{a} \cdot \vec{D}
OK^2 = (\vec{a} \cdot \vec{D})^2
h2 = R^2 - (OC^2 - OK^2)
// Луч стартует внутри сферы
if (OC^2 < R^2)
  t = OK + sqrt(h2);
  return TRUE;
// Луч оставляет центр сферы "позади"
if (OK < 0)
  return FALSE;
// Луч проходит мимо сферы
if (h2 < 0)
  return FALSE;
// Луч стартует извне сферы
t = OK - sqrt(h2);
return TRUE;
```

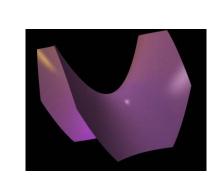


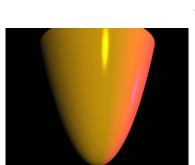
$$(x \quad y \quad z \quad 1) \cdot \begin{pmatrix} A \quad B \quad C \quad D \\ B \quad E \quad F \quad G \\ C \quad F \quad H \quad I \\ D \quad G \quad I \quad J \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = 0$$

$$F(x, y, z) = A \cdot x^2 + 2 \cdot B \cdot x \cdot y + 2 \cdot C \cdot x \cdot z + 2 \cdot D \cdot x + 2 \cdot C \cdot x \cdot z + 2 \cdot D \cdot x + 2 \cdot C \cdot x \cdot z + 2 \cdot D \cdot x + 2 \cdot C \cdot x \cdot z + 2 \cdot D \cdot x + 2 \cdot D \cdot x + 2 \cdot C \cdot x \cdot z + 2 \cdot D \cdot x + 2 \cdot D$$

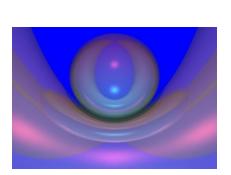
$$E \cdot y^2 + 2 \cdot F \cdot y \cdot z + 2 \cdot G \cdot y +$$

$$H \cdot z^2 + 2 \cdot I \cdot z + J = 0$$

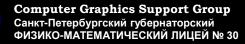














RTIntro

$$c = A \cdot Ox^{2} + 2 \cdot B \cdot Ox \cdot Oy + 2 \cdot C \cdot Ox \cdot Oz + 2 \cdot D \cdot Ox +$$

$$E \cdot Oy^{2} + 2 \cdot F \cdot Oy \cdot Oz + 2 \cdot G \cdot Oy +$$

 $H \cdot Dz^2$

$$H \cdot Oz^2 + 2 \cdot I \cdot Oz + J$$

$$-4 \cdot a \cdot c$$

Computer Graphics Support Group

Санкт-Петербургский губернаторский

 $E \cdot Dv^2 + 2 \cdot F \cdot Dv \cdot Dz +$



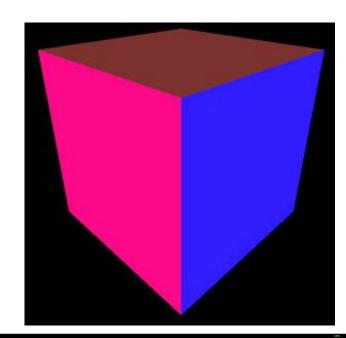


• определяется:

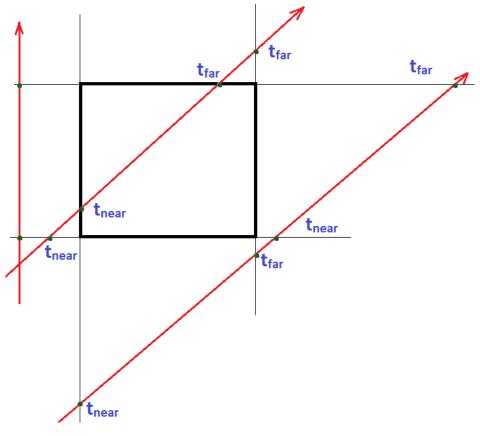
$$B_1 = (X_1, Y_1, Z_1), B_2 = (X_2, Y_2, Z_2)$$

алгоритм

```
если Dx = 0 то
  если Ox < X_1 unu Ox > X_2 то пересечений нет
иначе
  вычисляем пересечения:
  t_0 = (X_1 - Ox)/Dx, t_1 = (X_2 - Ox)/Dx
  если t_0 > t_1 то Swap (t_0, t_1)
  если t_0 > t_{near} то установить t_{near}в t_0
  если t_1 < t_{far} то установить t_{far}в t_1
  если t_{near} > t_{far} то луч проходит мимо
  если t_{\it far} < 0 то параллелепипед "свади" луча
переход к следующей оси
ответ t_{near}
```

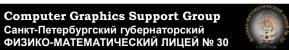












Computer Graphics Support Group

 \overline{N} =(A,B,C)

$$\vec{N} = (\vec{P}_1 - \vec{P}_0) \times (\vec{P}_2 - \vec{P}_0)$$
$$D = \vec{N} \cdot \vec{P}_0$$

- алгоритм:
 - ищем Р пересечение с плоскостью
 - проверяем принадлежность Р треугольнику

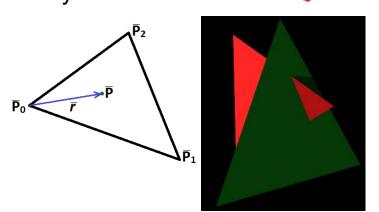
$$\vec{r} = \vec{P} - \vec{P}_0$$

$$\vec{s}_1 = \vec{P}_1 - \vec{P}_0$$

$$\vec{s}_2 = \vec{P}_2 - \vec{P}_0$$

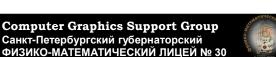
$$\vec{r} = \vec{s}_1 \cdot u + \vec{s}_2 \cdot v$$

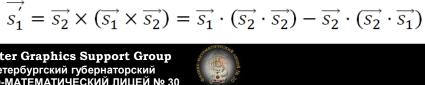
если $u \ge 0$ и $v \ge 0$ и $(u+v) \le 1$ то $P \in \Delta$



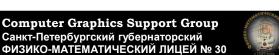
CLUB

находим $\vec{s_1}$ $[\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = \vec{b} \cdot (\vec{a} \cdot \vec{c}) - \vec{c} \cdot (\vec{a} \cdot \vec{b})]$:





$$u = \frac{u'}{|\overrightarrow{s_1}|} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}| \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{|\overrightarrow{s_1}|} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}| \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{|\overrightarrow{s_1}| \cdot (\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{|\overrightarrow{s_1}| \cdot (\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{r} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{r} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{r} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{r} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{r} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{r} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{r} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{r} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2}) - (\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_2}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_2} \cdot \overrightarrow{s_2})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s_1}|}{(\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1}) \cdot (\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_1})} = \frac{u'' \cdot |\overrightarrow{s$$



$$\vec{r} = \vec{P} - \overrightarrow{P_0}$$
:

$$u = \vec{P} \cdot \frac{\left(\vec{s_1} \cdot \vec{s_2}^2 - \vec{s_2} \cdot (\vec{s_1} \cdot \vec{s_2})\right)}{\vec{s_1}^2 \cdot \vec{s_2}^2 - (\vec{s_1} \cdot \vec{s_2})^2} - \vec{P_0} \cdot \frac{\left(\vec{s_1} \cdot \vec{s_2}^2 - \vec{s_2} \cdot (\vec{s_1} \cdot \vec{s_2})\right)}{\vec{s_1}^2 \cdot \vec{s_2}^2 - (\vec{s_1} \cdot \vec{s_2})^2}$$

или

$$u = (\vec{P} \cdot \overrightarrow{U_1}) - u_0$$

здесь:

$$u_0 = (\overrightarrow{P_0} \cdot \overrightarrow{U_1}), \overrightarrow{U_1} = \frac{\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_2}^2 - \overrightarrow{s_2} \cdot (\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_2})}{\overrightarrow{s_1}^2 \cdot \overrightarrow{s_2}^2 - (\overrightarrow{s_1} \cdot \overrightarrow{s_2})^2}$$

Аналогично:

$$v = \vec{P} \cdot \frac{\left(\vec{s_2} \cdot \vec{s_1}^2 - \vec{s_1} \cdot (\vec{s_1} \cdot \vec{s_2})\right)}{\vec{s_1}^2 \cdot \vec{s_2}^2 - (\vec{s_1} \cdot \vec{s_2})^2} - \vec{P_0} \cdot \frac{\left(\vec{s_2} \cdot \vec{s_1}^2 - \vec{s_2} \cdot (\vec{s_1} \cdot \vec{s_2})\right)}{\vec{s_1}^2 \cdot \vec{s_2}^2 - (\vec{s_1} \cdot \vec{s_2})^2}$$
$$v = (\vec{P} \cdot \vec{V_1}) - v_0$$

$$v_0 = (\overrightarrow{P_0} \cdot \overrightarrow{V_1}), \overrightarrow{V_1} = \frac{\overrightarrow{S_2} \cdot \overrightarrow{S_1}^2 - \overrightarrow{S_1} \cdot (\overrightarrow{S_1} \cdot \overrightarrow{S_2})}{\overrightarrow{S_1}^2 \cdot \overrightarrow{S_2}^2 - (\overrightarrow{S_1} \cdot \overrightarrow{S_2})^2}$$
 Для поиска пересечения луча с тр

Для поиска пересечения луча с треугольником необходимо хранить:

ФИЗИКО-МАТЕМАТИЧЕСКИЙ ЛИЦЕЙ № 30



RTIntro

Выше получили: $\vec{r} = \overrightarrow{s_1} \cdot u + \overrightarrow{s_2} \cdot v$

Подставляем радиус-вектора точек:

$$\vec{P} - \overrightarrow{P_0} = \left(\overrightarrow{P_1} - \overrightarrow{P_0} \right) \cdot u + \left(\overrightarrow{P_2} - \overrightarrow{P_0} \right) \cdot v$$

Раскрываем и решаем относительно \vec{P} :

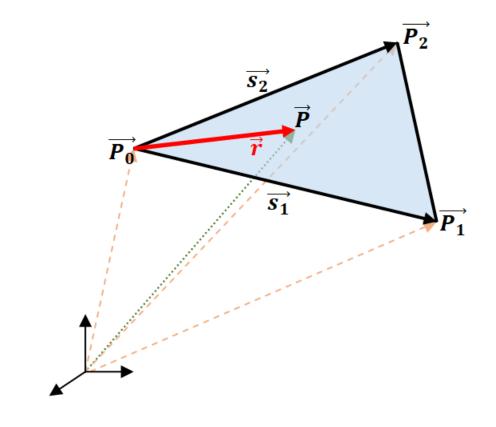
$$\overrightarrow{P} = \overrightarrow{P_0} + \overrightarrow{P_1} \cdot u - \overrightarrow{P_0} \cdot u + \overrightarrow{P_2} \cdot v - \overrightarrow{P_0} \cdot v$$

$$\vec{P} = \overrightarrow{P_0} \cdot (1 - u - v) + \overrightarrow{P_1} \cdot u + \overrightarrow{P_2} \cdot v$$

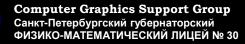
или

$$\vec{P} = \overrightarrow{P_0} \cdot w + \overrightarrow{P_1} \cdot u + \overrightarrow{P_2} \cdot v$$

(w, u, v) — барицентрические координаты









- Луч:

$$\vec{P} = \vec{O} + \vec{D} \cdot t$$

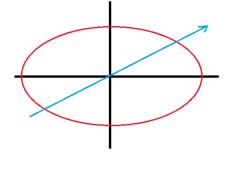
- Точки объекта подвергаются преобразованию М
- Луч преобразуется:

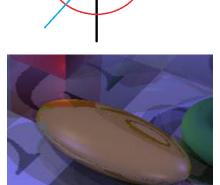
$$\vec{P}' = \vec{O}' + \vec{D}' \cdot t$$

$$\vec{O}' = \vec{O} \cdot \mathbf{M}^{-1}$$

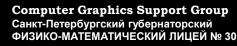
$$\vec{D}' = Normalize(\vec{D} \cdot \mathbf{M}_{3x3}^{-1})$$

- Ищем пересечение (t)
- Найденное t сокращаем на длину вектора $\vec{D} \cdot \mathbf{M}_{3x3}^{-1}$



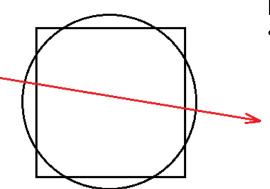






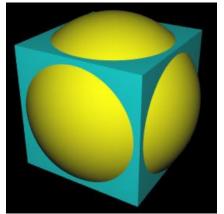


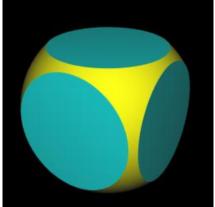


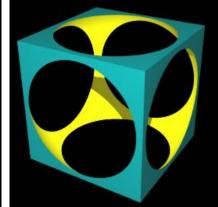


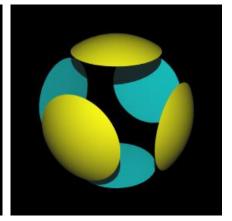
Необходим поиск BCEX пересечений объекта с лучом •пример:

- •пересечение:
 - остаются все пересечения, принадлежащие внутренности второго объекта, из получившегося списка берем ближайшее













• Bound (box, sphere, ...)

• Регулярные воксельные сетки

• Воксельные деревья

Computer Graphics Support Group

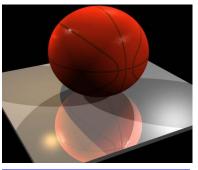
ФИЗИКО-МАТЕМАТИЧЕСКИЙ ЛИЦЕЙ № 30

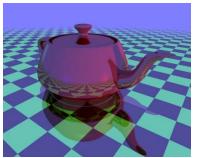
Санкт-Петербургский губернаторский





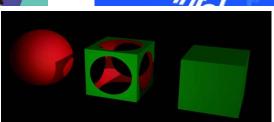


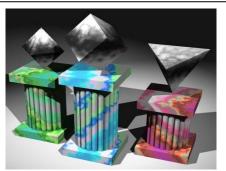


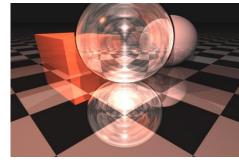




























James D.Foley, Andries van Dam, Steven K. Feiner, John Hughes, «Computer Graphics: Principles and Practice in C (2nd ed.)», Addison-Wesley, 1995



Е.В.Шикин, А.В.Боресков. **«Компьютерная** графика. Динамика, реалистические изображения». М.: Диалог-МИФИ, 1995.



Andries van Dam, David F. Sklar, James D. Foley, John F. Hughes, Kurt Akeley, Morgan McGuire, Steven K. Feiner, «Computer Graphics: Principles and Practice, 3rd Edition», Addison-Wesley Professional, 2013



В.П.Иванов, А.С.Батраков. *«Трехмерная* компьютерная графика». Москва: Радио и связь, 1995.



Andrew S. Glassner (ed.), Eric Haines, Pat Hanrahan, Robert L. Cook, James Arvo, David Kirk, Paul S. Heckbert, «An Introduction to Ray Tracing (The Morgan Kaufmann Series in Computer Graphics)», Academic Press, 1989.

Санкт-Петербургский губернаторский

